# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

# BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

#### **INTERFACE CONTROLLER**

Patent number:

JP5334206

**Publication date:** 

1993-12-17

Inventor:

MATOBA TSUKASA

Applicant:

**TOSHIBA CORP** 

Classification:

- international:

G06F13/00; G06F13/36

PURPOSE: To attain the performance of a computer, and to

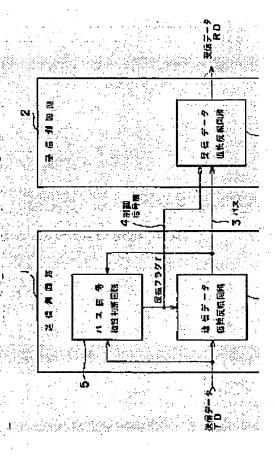
european:

Application number: JP19920139429 19920529

Priority number(s):

#### Abstract of JP5334206

increase a data processing unit by reducing a power consumption due to a bus driving for converting a bus signal, and generated heat accompanying it, at the time of transferring data through a bus. CONSTITUTION: A bus signal polarity judging circuit 5 compares the polarity of a bit column constituting transmission data with the polarity of the bus signal of a bus 3 at the time of transmission, and outputs an inversion flag signal F when the number of bits inverting the polarity of the bus signal corresponding to the transmission data is larger than the number of non-inversion bits. A transmission data polarity inversion circuit 6 inverts the bit column of the transmission data according to the inversion flag F outputted from the bus signal polarity judging circuit 5, and outputs the transmission data to the bus 3. A reception data polarity inversion circuit 7 receives the bus signal corresponding to the transmission data transferred from the bus 3, inverts the bus signal according to the inversion flag F, and prepares reception data.



(19) 日本国特許庁 (JP)

### (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

## 特開平5-334206

(43)公開日 平成5年(1993)12月17日

(51) Int.Cl.5

識別記号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G 0 6 F 13/00

301 S 7368-5B

13/36

310 A 9072-5B

審査請求 未請求 請求項の数2(全 8 頁)

(21)出願番号

特願平4-139429

(22)出願日

平成4年(1992)5月29日

(71)出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72) 発明者 的場 司

東京都青梅市末広町2丁目9番地 株式会

社東芝青梅工場内

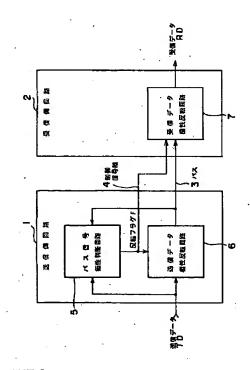
(74)代理人 弁理士 鈴江 武彦

#### (54) 【発明の名称】 インターフェース制御装置

#### (57) 【要約】

【目的】本発明の目的はバスを通じてデータを転送するときに、バス信号を変換するためのバス駆動による消費電力およびそれに伴う発熱量を削減し、結果的にコンピュータの高性能化およびデータ処理単位の増大化を図ることができるインターフェース制御装置を提供することにある。

【構成】バス信号極性判断回路 5 は、送信時に送信データを構成するビット列の極性とバス 3 のパス信号の極性とを比較し、送信データに応じてバス信号の極性を反転するビット数が非反転ビット数より大きい場合に反転フラグ信号 F を出力する。送信データ極性反転回路 6 は、バス信号極性判断回路 5 から出力される反転フラグ信号 F に応じて、送信データのビット列を反転しバス 3 に出力する。受信データ極性反転回路 7 は、パス 3 により転送される送信データに応じたバス信号を受信し、反転フラグ信号 F に応じてバス信号を反転して受信データを生成する。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 送信装置からの送信データを受信装置に 転送するパス手段と、

送信時に前記送信データを構成するビット列の極性と前 記パス手段のパス信号の極性とを比較し、前記送信デー 夕に応じて前記パス信号の極性を反転するビット数が非 反転ビット数より大きい場合に反転フラグ信号を出力す る信号極性判断手段と、

この信号極性判断手段から出力される前記反転フラグ信号に応じて、前記送信データのビット列の極性を反転す 10 る送信データ極性反転手段と、

この送信データ極性反転手段から出力される前記送信データの極性に応じたバス信号を前記バス手段を通じて受信し、前記信号極性判断手段から出力される前記反転フラグ信号に応じて前記バス信号の極性を反転して受信データを生成する受信データ極性反転手段とを具備したことを特徴とするインターフェース制御装置。

・【請求項2】 送信装置からの送信データを受信装置に 転送するパス手段と、

送信時に前記送信データを構成するビット列の極性と前 20 記パス手段のパス信号の極性とを比較し、前記送信データに応じて前記パス信号の極性を反転するビット数が非反転ビット数より大きい場合に有意の反転フラグ信号を出力する信号極性判断手段と、

この信号極性判断手段から出力される前記有意の反転フラグ信号に応じて前記送信データのビット列の極性を反転し、また有意でない前記反転フラグ信号に応じて前記,送信データのビット列の極性をそのまま維持する送信データ極性反転手段と、

この送信データ極性反転手段から出力される前記送信データの極性に応じたバス信号を前記バス手段を通じて受信し、前記信号極性判断手段から出力される前記有意の反転フラグ信号に応じて前記バス信号の極性を反転して受信データを生成し、また有意でない前記反転フラグ信号に応じて前記バス信号の極性に対応する受信データを生成する受信データ極性反転手段とを具備したことを特徴とするインターフェース制御装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は、特にデータ送受信を行 40 なうバス信号線からなるインターフェース回路を制御するインターフェース制御装置に関する。

#### [0002]

【従来の技術】従来、コンピュータシステムでは、CP Uやメモリ等の回路間をパスにより接続し、このパスを 通じてデータ(アドレスも含む)の送受信が行われてい る。パスは、データのピット幅に応じた信号線数のパス 幅を有する。

【0003】ところで、パスによりデータを転送すると 判断手段から出力される反転フラグ信き、パスドライバにより、データのビット列の極性に応 50 号を反転して受信データを生成する。

じてバス信号の極性を反転する。即ち、各バス信号が論理レベル"0"の状態で、例えば8ビットのデータを転送する場合に、ビット列の5ビット分が論理レベル"1"であれば、その5ビット分に対応する各バス信号を論理レベル"0"から論理レベル"1"に変換(反転)することになる。

【0004】このようにデータ転送時に、バスドライバにより各バス信号を変換して駆動する場合に、データのビット数に比例してバスドライバの消費電力およびそれに伴う回路内の発熱量が増大する。

#### [0005]

【発明が解決しようとする課題】従来のコンピュータシステムにおいて、データをバスにより転送するときに、バスドライバにより、データのピット列の極性に応じてバス信号の極性を反転する必要がある。このため、データのピット数に比例してバスドライバの消費電力およびそれに伴う回路内の発熱量が増大する傾向がある。

【0006】特に、システムの高性能化およびデータ処理単位の増大化を図る場合に、バスによりデータ転送時に、システム内の消費電力や発熱が増大化し、最悪の場合にはシステムの動作に支障を来すこともある。

【0007】本発明の目的は、バスを通じてデータを転送するときに、バス信号を変換するためのバス駆動による消費電力およびそれに伴う発熱量を削減し、結果的にコンピュータの高性能化およびデータ処理単位の増大化を図ることができるインターフェース制御装置を提供することにある。

#### [8000]

【課題を解決するための手段】本発明は、送信側回路と 受信側回路とを接続したバスによりデータの転送を行な うインターフェース制御装置において、送信データに応 じてバス信号の極性を反転するビット数が非反転ビット 数より大きい場合に反転フラグ信号を出力する信号極性 判断手段、反転フラグ信号に応じて送信データのビット 列を反転してバス手段に出力する送信データ極性反転手 段および反転フラグ信号に応じてバス信号を反転して受 信データを生成する受信データ極性反転手段を備えた装 置である。

#### [0009]

【作用】本発明では、信号極性判断手段は、送信時に送信データを構成するピット列の極性とパス手段のパス信号の極性とを比較し、送信データに応じてパス信号の極性を反転するピット数が非反転ピット数より大きい場合に反転フラグ信号を出力する。送信データ極性反転手段は、信号極性判断手段から出力される反転フラグ信号に応じて、送信データのピット列を反転しバス手段に出力する。受信データ極性反転手段は、パス手段により転送される送信データに応じたバス信号を受信し、信号極性判断手段から出力される反転フラグ信号に応じてパス信号を反転して受信データを生成する

[0010]

【実施例】以下図面を参照して本発明の実施例を説明す ろ.

【0011】図1は同実施例に係わるインターフェース 制御装置の構成を示すプロック図、図2は同実施例に係 わる送信データ極性反転回路6および受信データ極性反 転回路7の具体的構成を示すプロック図、図3は同実施 例に係わるパス信号極性判断回路5の具体的構成を示す プロック図、図4は同実施例の動作を説明するための 会図、図5は同実施例の動作を説明するためのフローチャートである。

【0012】本装置は、図1に示すように、送信側回路 (LSI) 1と受信側回路 (LSI) 2とをパス3により接続した構成からなる。パス3は、送信データTDのピット数に応じた複数のパス信号線からなり、送信データTDのピット列の極性に応じて各パス信号の極性を反転して受信側回路2に転送する。

【0013】送信側回路1は、本発明の要旨に係わる送信データ極性反転回路6およびパス信号極性判断回路5を有する。送信データ極性反転回路6は、例えばコンピ 20ユータのCPUから出力される送信データTDのピット列(例えば8ビット)において、バス信号極性判断回路5から出力される反転フラグ信号Fの論理レベルに応じて、ビット列の所定ビットを反転する回路である。

【0014】パス信号極性判断回路5は、パス3のパス信号極性と送信データTDのピット列の極性とを比較し、送信データTDに応じてバス信号の極性を反転するピット数が非反転ピット数より大きい場合に、論理レベル"1"の反転フラグ信号Fを出力する。また、反転するピット数が非反転ピット数以下であれば、論理レベル30"0"の反転フラグ信号Fを出力する。パス信号極性判断回路5は、反転フラグ信号Fを送信データ極性反転回路6に出力すると共に、制御信号線4を通じて受信側回路2の受信データ極性反転回路7に出力する。

【0015】受信データ極性反転回路7は、反転フラグ信号Fに応じてバス3を通じて転送されるバス信号の極性を反転して、送信データTDに対応する受信データRDを生成する回路である。

【0016】送信データ極性反転回路6および受信データ極性反転回路7は、具体的には図2に示すように、論理ゲート回路群から構成されている。

【0017】送信データ極性反転回路6は、送信データTDの各ピットTD0~TD7に対応して設けられた複数の排他的論理和回路(EXオア回路)8-0~8-7 およびレジスタ9からなる。EXオア回路8-0~8-7 は、各第1の入力端子には反転フラグ信号Fが入力されて、各第2の入力端子にはそれぞれ対応する送信データTDの各ピットTD0~TD7が入力される。レジスタ9は、EXオア回路8-0~8-7 からの出力信号を保持しバス3に出力する。

【0018】パス3はEXオア回路8-0~8-7からの出力信号に対応する各パス信号BD0~BD7を受信側回路2に転送すると共に、パス信号極性判断回路5に出力する。

【0019】受信データ極性反転回路7はEXオア回路10-0~10-7からなる。EXオア回路10-0~10-7は、各第1の入力端子には反転フラグ信号Fが入力されて、各第2の入力端子にはそれぞれ対応するパス信号BD0~BD7が入力される。受信データ極性反転回路7はEXオア回路10-0~10-7から送信データTDの各ビットTD0~TD7に対応する各ビットRD0~RD7の受信データRDを出力する。

【0020】バス信号極性判断回路5は、具体的には図3に示すように、論理ゲート回路群から構成されている。即ち、バス信号極性判断回路5は、入力側のEXオア回路20-0~20-7と出力側のオア回路72との間に、論理ゲート回路群が設けられて、バス信号BD0~BD7の各極性と送信データTDのピットTD0~TD7の各極性とを比較する。この比較結果により、バス信号BD0~BD7の極性を反転するビット数が非反転ビット数より大きい場合に、論理レベル"1"の反転フラグ信号下を出力し、反転するビット数が非反転ビット数以下であれば論理レベル"0"の反転フラグ信号下を出力する。

【0021】具体的な回路構成としては、EXオア回路20-0~20-7を4グループに分割した場合に、各グループの2個のEXオア回路20-0~20-7の各出力信号を入力とするオア回路30-0~30-3およびアンド回路40-0~40-3が設けられている。オア回路30-0~30-3は、それぞれの出力信号L10,L32,L54,L76をEXノア回路80-0~80-7の各第1の入力端子に出力する。アンド回路40-0~40-3は、それぞれの出力信号H10,H32,H54,H76をEXノア回路80-0~80-7の各第2の入力端子に出力する。

【0022】アンド回路40-0~40-3は、それぞれの出力信号H10, H32, H54, H76および各インパータ50-0~50-3により反転された各出力信号H10I, H32I, H54I, H76Iを、図3に示すように、アンド回路60-0~60-8の各入力端子に出力する。アンド回路60-6~60-8は各出力信号をオア回路70の第1~第3の入力端子に出力する。一方、アンド回路60-0~60-5は各出力信号をオア回路71の第1~第6の入力端子に出力する。

【0023】EXノア回路80-0~80-7は各出力信号をナンド回路90の第1~第4の入力端子に出力する。ナンド回路90は出力信号をアンド回路91の第1の入力端子に出力する。アンド回路91は第2の入力端子にはオア回路71の出力信号が入力されて、出力信号をオア回路72の第1の入力端子に出力する。オア回路72は第2の入力端子にはオア回路70の出力信号が入力され

--53-

5

て、出力信号である反転フラグ信号Fを出力する。 【0024】次に、同実施例の動作を説明する。

【0025】まず、例えばCPUから送信データTDが送信側回路1に供給されると(図5のステップS1)、パス信号極性判断回路5は極性判断処理を実行する(ステップS2)。即ち、送信前のパス3の各パス信号BD0~BD7の各極性と送信データTDのピットTD0~TD7の各極性とを比較し、比較結果に応じて論理レベル"1"または論理レベル"0"の反転フラグ信号Fを出力する。

【0026】ここで、図4(A)に示すように、送信前の各パス信号BD0~BD7の極性は全て論理レベル "0"であり、送信データTDのビットTD0~TD7の各極性はTD6、TD7が論理レベル "0"で、他のビットTD0~TD5が全て論理レベル "1"であると想定する。

【0027】ところで、送信前の各バス信号BD0~BD7の中で、ピットTD0~TD7の各極性に応じて反転すべきピット数(バス信号数)Cbは「6」であり、非反転ピット数Ubは「2」である。したがって、この 20 例では、反転すべきピット数Cbの方が非反転ピット数Ubより大きくなる。

【0028】パス信号極性判断回路5は、図3に示す論、理ゲート回路群の動作(図4(A)にゲート回路の出力状態を示す)により、「Cb>Ub」のときには、論理レベル"1"の反転フラグ信号Fを出力する(ステップS3のNO、S4)。

【0029】送信データ極性反転回路6は、バス信号極性判断回路5からの論理レベル"1"の反転フラグ信号下に応じて、送信データTDのピットTD0~TD7の30各極性を反転する(ステップS5)。これにより、バス3は、図示しないバスドライバにより、ピットTD0~TD7の各極性に応じた「11000000」のバス信号BD0~BD7を受信側回路2に転送する。即ち、バス3は、送信前の状態に対して2ピットのTD7,TD6に相当するバス信号BD7,BD6の反転駆動がなされたことになる。

【0030】受信データ極性反転回路7は、バス3を通じて受信したバス信号BD0~BD7の各極性を、バス信号極性判断回路5からの論理レベル"1"の反転フラグ信号Fに応じて反転する。これにより、受信データ極性反転回路7は、図4(A)に示す送信データTDのピットTD0~TD7の各極性に対応する受信データRD0~RD7を生成し(ステップS6)、例えばコンピュータの入出力装置に転送する。

【0031】一方、図4(B)に示すように、送信前の 各パス信号BD0~BD7の極性が「1111100 0」であり、送信データTDのピットTD0~TD7の 各極性はTD1, TD0が論理レベル"0"で、他のピットTD2~TD7が全て論理レベル"1"であると想 50

定する。

【0032】送信前の各バス信号BD0~BD7の中で、ピットTD0~TD7の各極性に応じて反転すべきピット数Cbは「1」であり、非反転ピット数Ubは「7」である。したがって、この例では、反転すべきピット数Cbは非反転ピット数Ub以下である。

6

【0033】したがって、パス信号極性判断回路5は、図3に示す論理ゲート回路群の動作(図4(B)にゲート回路の出力状態を示す)により、「 $Cb \le Ub1$ となるため、論理レベル"0"の反転フラグ信号Fを出力する(ステップS3のYES, S7)。

【0034】送信データ極性反転回路6は、バス信号極性判断回路5からの論理レベル"0"の反転フラグ信号下に応じて、送信データTDのピットTD0~TD7の各極性を反転せずにそのままレジスタ9にセットする。これにより、バス3は、ピットTD2に対応するバス信号BD2の極性のみを反転して、ピットTD0~TD7の各極性に応じた「1111100」のバス信号BD0~BD7を受信側回路2に転送する(ステップS8)。

【003·5】受信データ極性反転回路7は、論理レベル "0"の反転フラグ信号Fに応じて、バス3を通じて受信したバス信号BD0~BD7の各極性に対応する受信データRD0~RD7を生成する(ステップS9)。これにより、受信データ極性反転回路7は、図4(B)に示す送信データTDのピットTD0~TD7の各極性に対応する受信データRD0~RD7を生成する。

【0036】このようにして、送信前の各バス信号BD0~BD7の極性を、送信データTDに応じて反転すべきビット数Cbが、非反転ビット数Ubより大きい場合には、論理レベル"1"の反転フラグ信号Fに応じて、送信データTDのビット列TD0~TD7の各極性を反転させる。これにより、バス3では、反転した送信データTDに応じて非反転ビット数Ubに相当するビット数のバス信号のみを反転する駆動(バスドライバによる)が実行される。

【0037】したがって、従来では反転すべきビット数 Cbに応じたパス信号の反転駆動に対して、非反転ビット数Ubに相当するビット数のパス信号のみを反転駆動 するため、ビット数に比例したパスドライバの消費電力 およびそれに伴う発熱量を大幅に削減することが可能と かる

【0038】なお、受信データ極性反転回路7により、パス3からのパス信号から送信データTDに相当する受信データを再生するために、ビット数Cbに対応する反転動作が必要である。しかし、受信データ極性反転回路7は例えばLSIから構成されており、パスドライバと比較して、論理ゲート回路群による反転動作に伴う消費電力量は極めて少ない。

【0039】一方、反転すべきピット数Cbが非反転ビ

7

ット数Ub以下の場合には、送信データTDのピット列TD0~TD7は反転せずにそのまま使用される。したがって、バス3では、送信データTDに応じて反転ピット数Cbに相当するピット数のバス信号のみを反転する駆動が実行されるだけである。

#### [0040]

【発明の効果】以上詳述したように本発明によれば、例えばコンピュータシステムにおいて、複数ピットの送信データをバスを通じて受信側に転送するときた、送信データにバス信号の極性を反転するピット数を削減するこ 10とができる。したがって、バス信号の反転を駆動するための消費電力およびそれに伴う発熱量を大幅に減少させることが可能となる。これにより、システムの高性能化およびデータ処理単位のピット数の増大化を図る場合でも、消費電力およびそれに伴う発熱量の増大化による支障の発生を防止することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の同実施例に係わるインターフェース制 御装置の構成を示すプロック図。

【図2】同実施例に係わる送信データ極性反転回路および受信データ極性反転回路の具体的構成を示すプロック図。

【図3】同実施例に係わるパス信号極性判断回路の具体 的構成を示すプロック図。

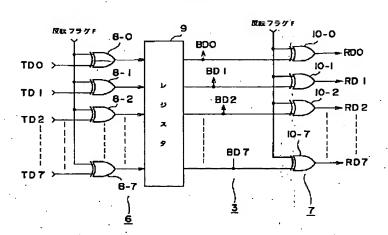
【図4】同実施例の動作を説明するための概念図。

10 【図5】同実施例の動作を説明するためのフローチャート

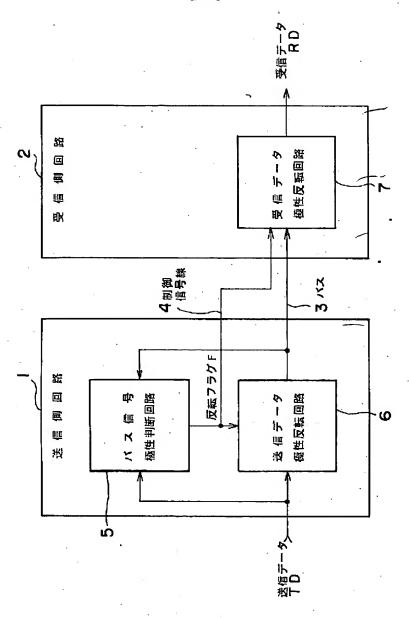
#### 【符号の説明】

1…送信側回路、2…受信側回路、3…バス、5…バス 信号極性判断回路、6…送信データ極性反転回路、7… 受信データ極性反転回路。

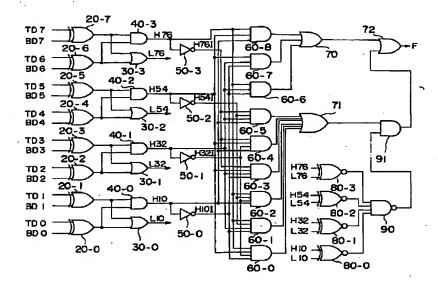
#### 【図2】



[図1]



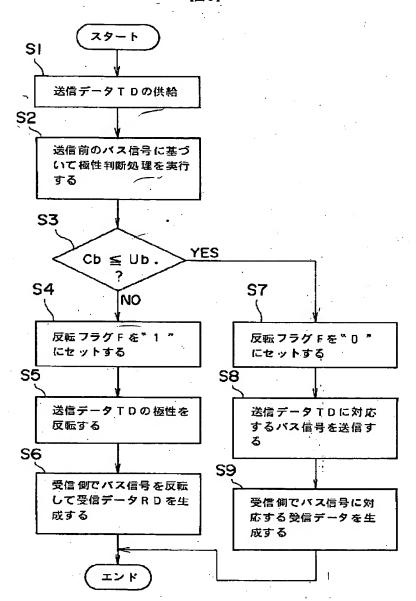
⋅【図3】



【図4】

		No.
	パス信号	807 802 801 800   0 0 0 0 0 0 0
	送信データ	1D7 TD2 TD1 TD0 0 0 1 1 1 1 1 1 1
A)	ゲート回路 の出力	H76 L76 H54 L54 H32 L32 HID LIO
₩.	反転フラグ F	1
		4,00
1	. パス <b>信号</b> ,	BD7 BD2 BD1 BD0                 0 0 0
	. パス個号	
B)	•	

【図5】



vertical members 30 and includes horizontal members 22 which, in a preferred embodiment, are arranged in the shape of a rectangle. However, it will be apparent to the person of ordinary skill in the art that other arrangements (e.g., elliptical, circular, etc.) may also be adopted in accordance with the geometric and lighting requirements of a particular set.

5

10

15

20

25

Vertical members 30 have free upper ends 32 and lower ends 34. The lower ends 34 of the vertical members 30 are equipped with rollers, or other similar means, such as wheels, coasters, slides, or the like, so as to allow the entire system 10 to be moved from one set to another. At locations toward the upper ends 32, the vertical members 30 are connected to the framework 20.

As shown in Fig. 2, the framework 20 has attached to it a multiplicity of lights 50 and lighting fixtures 52. In addition, the framework 20 may be equipped with one or more extension arms 24. In practice, the extension arms 24 provide rigging space for one or more fixtures and/or backdrop lights 54.

The lighting system of the present invention is adapted to be used in conjunction with a digital processor (not shown). The digital processor (e.g., a computer) may be preprogrammed to electronically, and remotely, operate the lighting system of the present invention by means, and in a manner, that are known in the art. For example, the digital processor may, through electronic communication with a controlling means (e.g., digital control panel, DMX system) control the height of the framework 20, as well as the characteristics (e.g., the intensity, angle, etc.) of the lights 50, light fixtures 52, and back drop lights 54.

In a preferred embodiment, the framework 20 is supported only by the vertical members 30. As such, there is no requirement that the framework, or the system, be suspended, or otherwise fixed, above the set. On the contrary, the system 10 remains in contact with the ground for the duration of its use in, e.g., filming a set. The actual structure that provides for connection of the horizontal framework 20 and the vertical members 30 to each other may be of a configuration known in the art.

In addition, in embodiments of the invention, the rig may have greater than four vertical members and/or greater than four horizontal members associated with a conventional framework. The additional members allow a crew to affix more lights, fixtures, extension arms and the like to the rig to increase the number and variety of lighting effects that may be achieved.

5

10

15

20

25

In practice, the lighting system 10 is rolled onto a set 60 using the moving means 40, with lights 50, light fixtures 52, and backdrop lights 54 attached to the framework 20. The position of the rig can be preprogrammed by computer. The height of the framework is adjusted in accordance with the height of the walls in the set, as well as the lighting requirements of the set. Once in position, a controller is used to adjust and operate the lights and other fixtures either in real time, or according to a pre-programmed scheme using a digital processor. When filming on the set is finished, the lighting system 10 can be moved to another set for use therewith, or it can remain stationary, and the set can be changed to depict a different scene, with the framework, the lights, and light fixtures adjusted to meet the lighting requirements of the second set.

In one embodiment of the present invention, the system is configured so that the framework 20 can move vertically with respect to the vertical members 30, so as to allow flexibility and versatility in lighting with respect to a specific set. The actual structure that connects the framework 20 to the vertical members 30 may be of a configuration that is known in the art.

In a preferred embodiment, the vertical members 30, in turn, are disposed in such a way as to allow them to move left and right, as well as forwards and backwards, with respect to the horizontal members 22, thereby adjusting the horizontal dimensions of the system 10. Thus, in the illustrated example, where the horizontal framework 20 is in the shape of a rectangle, either the "width" and/or the "length" of the rectangle may be adjusted. In this way, a crew may expand and contract both the horizontal and vertical dimensions of the rig so as to adapt it to the dimensions of a particular set. Thus, as shown for illustrative purposes in Figs. 7a and 7b, the system 10 may be adjusted to a first horizontal (and vertical) configuration 10a for use in a first set (see Fig. 7a), and then

re-adjusted to a second horizontal (and, if need be, vertical) configuration 10b for use in a second set (see Fig. 7b). As mentioned, the horizontal and/or vertical adjustments may be made by using a controller in real time, or according to a pre-programmed scheme using a digital processor.

In one embodiment of the invention, the vertical and horizontal members of the rig are of a fixed length long enough to accommodate the largest set in connection with which use of the system is anticipated. In this case, the crew moves the vertical and/or horizontal members along their counterparts to accommodate smaller sets of varying sizes.

5

10

15

20

25

Fig. 4 is an enlarged view of one mechanism for vertically adjusting horizontal frameworks, members, and/or trusses, and for horizontally adjusting vertical frameworks, members, and/or trusses according to an embodiment of the invention. The mechanism shown in Fig. 4 takes the form of a cogwheel. The teeth 107 of the cogwheel 106 mesh with corresponding teeth 108 on the apparatus. Thus, in Fig. 4, turning of the cogwheel in one direction will serve to raise the horizontal members 22, while turning the cogwheel in the opposite direction will lower the horizontal members 22. A similar structure may also serve to effect horizontal movement of the vertical members 30 relative to the horizontal framework 20. The turning of the cogwheel may be powered manually, electrically, hydraulically, electro-hydraulically, or by any other means as is known in the art.

Fig. 5 shows an alternative mechanism for vertically adjusting the horizontal framework/trusses 20 according to an embodiment of the invention. The mechanism shown in Fig. 5 takes the form of a cable 110 and pulley 111 mechanism. This mechanism may be powered manually, electrically, hydraulically, electro-hydraulically, or by any other means as is known in the art. In Fig. 5, the horizontal framework 20 is depicted in "low" mode for maintenance of lights 50 and fixtures 52. Again, the same mechanism may also be employed to horizontally move the vertical members 30 relative to the horizontal framework 20.

In an alternate embodiment of the invention, the length of the vertical and horizontal members themselves may be adjusted, e.g., via the use of telescoping material, wherein a member is composed of multiple parts that slide into and out of each other to effect contraction and expansion, respectively, and then fixed by any means known in the art, such as nuts and bolts, brackets, braces, button-hole combinations, and the like. In another alternate embodiment of the invention, any or all of the vertical and horizontal members may be extended by attaching additional lengths of trussing material by any means known in the art, including nuts and bolts, brackets, braces and the like.

5

10

15

20

25

Once the horizontal trusses have been raised to the desired height, and the vertical members/trusses have been adjusted to the desired horizontal dimensions, the former should be fixed at that height, and the latter, with that specific horizontal configuration, so that they do not change position and the lighting provided remains constant. Such fixation may be effectuated by a spring-loaded pin or similar mechanism that will lock the various structural members/trusses in place. In a preferred embodiment, locking mechanisms are located at the corners of the rig. However, the type, number, and placement of locking mechanisms may vary.

Fig. 6 is an illustration of an embodiment of the present invention, depicting an overhead view of how the rig according to an embodiment of the invention moves from set to set in an "assembly line" process of production. As shown in Fig. 6 the rig 10 may be moved, e.g., manually or by remote control, to a position over an individual set when the set is in use. As shown in Fig. 6, the rig 10 is over set 1. The sets in the "assembly line" should be designed so as to allow room for the rig 10 to move between and among sets. The sets may be positioned in straight rows as in the manner of traditional assembly lines, but may also be positioned in circles, squares, or any other configuration that allows the rig 10 to be moved between sets. In addition, two or more of the present rigs 10 may be placed adjacent to each other or physically connected in modular fashion if appropriate for the circumstances.

In embodiments of the invention, the rigidity of the rig 10 may be maintained by constructing the various (structural) members from material known in the art to be

sufficiently strong to meet the anticipated requirements of the system. In addition, horizontal diagonal stabilizing members, and/or an adjustable horizontal planar deck, e.g., two sliding planes that can be locked into place by any means known in the art, may be used.

In embodiments of the present invention, the rig 10 may include more than one horizontal framework 20. In these embodiments, the additional framework(s) provide not only additional stability to the overall system, but also additional set(s) of horizontal members to which more fixtures, backdrops, extension arms, etc. may be connected for use with various sets. Thus, Figs. 8a and 8b show a rig in which two adjustable horizontal frameworks 20,220 have been employed. As depicted in these figures, the height of the additional framework 220, having horizontal members 222, may be adjusted (e.g., shown lowered in Fig. 8a and raised in Fig. 8b) as needed.

5

10

15

20

In addition, the vertical members 30 may be adjusted horizontally with respect to both frameworks 20,220 in the manner discussed previously in connection with a rig having a single horizontal framework. Also, as discussed previously, lights, lighting fixtures, backdrops, screens, blinds, shades, drapes, etc. may be connected to one or more of the horizontal frameworks for use in various sets.

It will be apparent to a person of ordinary skill in the art that embodiments of the present invention are not limited in their design or application to specific embodiments disclosed herein. Thus, the present invention is intended to encompass all of the embodiments disclosed and suggested herein as defined by the claims appended hereto and any equivalents thereof.